19 日本国特許庁 (JP)

11実用新案出額公開

2 公開実用新案公報 (U)

昭58-140459

51 Int. Cl.3

35 06

庁内整理番号

識別記号

43 公開 昭和58年(1983) 9 月21日

G 01/N | 21/51 33.18 7458-2G 6514-2G 6637 2G

審查請求 未請求

〔全

51レーザネフエロメータ

川崎市高津区字奈根731-1株 式会社常光東京技術研究所內

頁)

顧 昭57 37497

五川 頤 人 株式会社常光

20美 質 明57(1982)3月17日 22 []]

東京都文京区本郷3-19-4

化芳 案 者 松本俊。

74代 理 人 弁理上 佐伯忠生

書

- 1. 考案の名称
 - レーザネフエロメータ
- 2. 実用新案登録請求の範囲
- - (2) 前記測定位置には、前記送り込まれた試料

-1

セルを外光から遮蔽する遮光手段と、この遮光手段に一体に組込まれた試料分注用のノズルとが設けられて成る実用新案登録請求の範囲第1項に記載のレーザネフエロメータ。

3. 考案の詳細な説明

との考案はレーザネフエロメータの改良に関するものである。

レーザネフェロメータは、試料セル中に収容された血漿蛋白などの検体試料中にレーザピームを照射し、試料によつて散乱される光線をフォトマルチブライヤ等の検出器で受光検出しかつこれを光電変換して試料中に含まれるIgG,IgA,IgMなどの成分慢度を分析定量する装置であることは間知の通りである。

従来、このようなレーザネフエロメータにおいては、もつばら手操作により1 液体毎に試料セルを測定位置に装入しこれにピペット等を用いて検体試料を分注するようにしていた。したがつて測定作業に時間と労力とを要し作業が極めてやつかいなものとなつていた。このことは測定操作の完

全自動化を図る上で障害ともなり、また特に近年の如く多数検体の迅速処理が要望されるこの種臨床検査の分野においては測定操作の自動化を図るとが急務とされるが、従来装置ではこのような要望に満足に応え得ないという問題が指摘されていた。

そとでとれに対処するために、検体試料を分注 する試料セルを試料ホルダーに複数個(例えば10 個程度)同時に収容し、この試料ホルダーを自動 的に測定位置に移送するとともに、この測定位置 で試料の測定が自動的に行え、測定操作の完全自 動化を図つたものが本出願人等によつて既に開発 され実用に供されている。

これによると、測定操作の完全自動化を図ることができ上記問題点が解消されるのであるが、その反面試料セルとこれを収容する試料ホルの挿入れ間には試料セルの装入が簡単に行えるため、等の理由により必然のの所定範囲のクリヤスがあるため、ホルダー移動の際に試料ではがガタついたり、あるいは測定時に正規の測定位

置から位置メレしてしまい安定した良好な測定操作が行えないという問題が新たに指摘される。

更に上記測定位置には、測定結果にノイズが混入しないよう試料を外光から遮光する手段が設けられるのであるが、従来のレーザネフェロメータにおいては、遮光手段が試料セル中に試料を分注するノズル等と別体に切離されて構成されていたため、構造が複雑化する欠点もあつた。

そこでこの考案は、上記のような自動化された レーザネフェロメータにおいて、試料ホルダーに 収容された試料セルが測定位置でガタや位置ズレ などを生ずるととなる確実簡単に位置決め係止で きるようにするとともに、その構造の簡素化を図 ることを目的とするもので、以下にこの考案の一 と施例を図面を用いて詳細に説明する。

第1図、第2図はこの考案が適用される試料ホルターの一例を示している。これらの図において、試料ホルダー1は矩形枠状をなし、試料セル2を収容する挿入孔100……が長手方向に沿つて複数個(図の例では5個)所定ピッチで上面に開口し



第3回,第4回は本案レーザネフェロメータの要部を示すもので、装置所定位置つまり試料ホルター1の送り込み側の該ホルター移送経路Aの一方側には試料ホルター1の軟置位置3が設けられ、この載置位置3に所要数の試料ホルター1がその

この検出ユニット 5 の移送経路 A を挟む一方側に配設した略 L 状の支持プロック 6 には、レーザピームの投射経路 7 が貫通形成されており、図外のレーザ発振器等からなるレーザ発生手段から投光されるレーザピームを上記透過孔102を通して試料セル2内の検体試料に照射するようになつている。

支持プロック6には、検出ユニット5に送り込まれた試料ホルダー1をその測定位置で一方側に押止しこれを位置決め保持する保持手段が設けられている。この保持手段8は、支持プロック6に

設けた装入孔 6 0 1 に前面側に所定高さ失出可能に挿嵌されたボールプランジャ 8 0 1 と、ボールプランジャ 8 0 1 を受座 8 0 2 と、ボールプランジャ 8 0 1 を受座 8 0 2 と、ボールカランジャ 8 0 1 を受座 8 0 2 をなからまれることに対してなどのでは、ボールブランジャ 8 0 1 がバネ 8 0 3 にどりがバールグー 1 が 1 でものでは、 はいからないが、 1 でものでは、 1 が 2 でものでは、 1 が 2 でものでは、 1 が 3 でものでは、 1 が 3 でものでは、 1 が 4 でものでは、 1 が 4 でものでは、 1 が 5 が 5 ならに 2 で 6 で 8 送経路に沿ってスムーズに移送とれる。

支持プロック6の保持手段8の取付位置下方には、試料セル2を位置決め係止する位置決め手段9が配設されている。との位置決め手段9は、支持プロック6の前後方向に貫通形成した支持孔602に前後にスライド可能にガイドされた軸筒901と、この軸筒901の後端ッパ部901aと支持プロック6間に介装され該軸901を前方す

なわち第4図の矢印902方向に付勢するパネ♡ 9 0 3 と、軸筒 9 0 1 に前方に所定高さ突出して **桜挿された試料セル2の押え軸905と、この押** え軸905と挿入孔904の後端部に螺嵌された 止栓906間に介揮され押え軸905を上記突出 方向に付勢するとともに、この押え軸905が試 料セル2と当接する際その緩衝を行うパネ907 とからなつている。との位置決め手段9はその後 方に配設された駆動機構により駆動されるように なつている。駆動機構はシャーシペースに固定さ れた駆動用のモータ908と、その出力軸9088 に軸粘されたギャ909と、このギャ909に嚙 合するとともに支持プロック 6 上に回動可能に枢 着した軸910に支持されたギャ911と、該軸 9 1 0 の下方に偏心して支持されその周面が上記 軸筒901の後端に摺接する略円板状の偏心カム 912とからなつている。そしてモータ908の 駆動によりギャ911がギャ909を介して半回 転、つまり偏心カム912が光回転(180度) 回転収動されると、第5図に示すようにその長径 部と短径部との長さの差分に相当するストロークで酸偏心カム912と摺接する軸筒901が方行に入って内を前方すなわち試料ホルダー1方向によって押え軸905が支持にスライドし、これに伴つて押え軸905があると記開孔103を挿通してホイクのたりと記開孔103を挿通してホイクのは進入するとと試料セル2とは接してれた上記係止溝101方向に押圧付勢を決してより該試料セル2が係止溝101と押えものり5間で固定され正規の測定位置に位置決め係止される。

をお、偏心カム 9 1 2 の回転角度の制御すなわちモータ 9 0 8 の駆動制御は、例えばギャ 9 1 1 の回転角度をマイクロスイッチ,フオトセンサ等の検出器で検出するととにより行われる。すたわち、第 3 図に示すように、ギャ 9 1 1 0 の周間隔で 2 個の スリット 9 1 1 a , 9 1 1 b が 形成される一方、これと対向する位置に検出器 9 1 3 が配設され、ギャ 9 1 1 の回転に伴うスリット 9 1 1 a , 9 1 1 b の回転位置を検出器 9 1 3 に



より検出することで偏心カム912が地回転ずつ 川転制御され、これにより押え軸905が支持孔 602からホルダー1の挿入孔100内に突出し 父はこれより支持孔602内に没入復帰されるよ うになつている。

一方、上記送り機構4における送り爪401は、 パルスモータ(凶示せず)の駆動により移送経路 Aに沿つて所定ストロークで一定の間隔をおいて 間欠駆動によつて上記載置位 敞3から移送経路A上に送り出された試料ホルダ ー1が検出ユニット5に順次間欠的に送り込まれ るようになつている。

そしてとの送り込まれた試料ホルダー1が上記 保持手段8によつて付勢保持されると、次の検 外のカーマイクロスイッチ等の始力・マイクロスイッチ等の出力する。 すると 出出 力の検出 よりが の 制御 を 形で の が の 動 制 御 され ル の が の 最 先 に 位 置 する 試料 セル 2 が 順次の は れ と れ た つ て これ ち セル 2 が 順次 側 は れ れ 2 に わ た つ て これ ち セル 2 が 順次 側 定位價つまり上記挿入孔100に設けた開口103 を通して試料セル2が上記レーザビームの投射経路7と正対するように位置決め制御される。その後、後述するように測定位價に位置決めされた試料セル2に抗血清等の検体試料が分注されその成分機度の測定操作がなされる。

他方、検出ユニット 5 のホルダー移送経路 A を 挟む他方側には、レーザピームの受光部 2 0 が配 設されている。この受光部 2 0 は、第 4 図にフォト ように、ケーシング 2 0 0 内に配置されたたなった。 マルチブライヤなどの受光素子 2 0 1 からなたして、 ないので、上記投射経路 7 を通しして投 を経すれた。これでは、 ないして、上記料ホルダー 1 の透過した後 を経すれたりの検体試料によって を経すれたりのは、 を経すれたが、 2 0 0 前面に設けた受光に ま子 2 0 1 で受光検出されたが、 を発する。これで受光検出されたり、 を発すれた後このに が適宜に ないが分優度に対応する優度図がクラフ化して をとの成分優度に対応するのの のなりでする優度図がクラフ化して を経れたして、 をはいる成分優度に対応する優度図がクラフ化して をとの成分優度に対応するの のまれたして、 のはりの成分優度に対応するの のまれたして、 のはり、 のはりの成分優度に対応するの のまれている。 といるのはり、 のはり、 のはり、 のはいまれる成分優度に対応する優度図がクラフ化して

取出されると共に、その測定結果が記録部(図示せず)により報告用の記録紙にブリントアウトされる。

上記検出ユニット5には、上記測定位置に位置 決めされた試料セル2を試料測定時に外光から遮 光する遮光手段30が設けられている。この遮光 手段30は、第4図,第6図に示すように上記受 光部20の後方に配設した枠体300の一側に固 設された駆動用のモータ301と、このモータ 3 0 1 の出力軸に固定されたギャ3 0 2 と、この ギャ302と一対で嚙合すると共に枠体300と この枠体300上に配された支持プレート303 間に軸架された軸304の一端に支持されたギャ 305と、該軸304の他端部とその上方位置と に上下に所定間隔おいて軸着された一対のプーリ 306,306と、このプーリ306,306間に張設さ れたタイミングベルト307と、枠体300の前 面側すなわち受光部20側に立設された一対のガ イドポスト308,308と、このガイドポスト308, 308 に挿嵌され該ポスト308,308 に沿つて

上下動可能に案内されるガイドプロック309と、一端がガイドプロック309前面に固定され他端が上記測定位置に延びる支持アーム310と、支持アーム310の他端にネジ止め、ネジ込み等により固定された支持部材311と、この支持部材311に支持された遮光部材40とから構成されている。



バネ404とからなつている。そして、中軸 401 の内空には、試料分注用のノズル 50 が一体に挿 嵌固定されている。とのノズル 50 の上端には図 外の試料分注手段が接続用のチューブ 51 を介し て連結される。また、その下端は外筒 40 3 の下 方に所定長さで突出しており、試料測定時に 部材 40 で試料セル2を遮光した際、該試料セル 2内に所定範囲で進入するようになつている。

上記ガイドボスト 308,308 の一側方には、フォトセンサ・マイクロスイツチ等からを離間に対の位置センサ312,312 が上下に所定離間に口をから、上記ガイドプロをでしたが逆向きにし状に折曲されたを負314が映けられており、このの金具314が映けられてをかける15が位置と対向するようがでなって、位置センサ312,312 がはっている。そして、位置センサ312,312 がようの位置とめ片315を検出することによりガイドボスト308,308 に沿つて上方又は下方に位置

決め制御される。とれにより遮光部材 4 0 および ノズル 5 0 の上動および下動範囲が位置規制される。

次に、以上の構成による本案レーザネフェロメータの動作について説明する。

公開実用 昭和 58 - 140459

と係止講101間で挟持固定され、当該測定位置 に位置メレやガタ等がなく正確に位置決め係止さ れる。このとき試料ホルダー1は、上記保持爭段 8に付勢されてこの測定位置に位置決め保持され ている。

なお、各試料セル2には、予めステンレス鋼等からなる機伴子201が収容されている。一方、 この測定位置の下方には、モータ501の出力軸 に固定された受け台502にマグネット503が 固定され、モータ駆動により攪拌子201の下方で回転駆動されるようになつている。攪拌子201は、マグネット503の回転駆動により、試料セル2内で攪拌運動を行い試料セル2内に注入された検体試料を振動攪拌してれを均一化する。

試料セル2内の検体試料が均一に攪拌されると、 次いで上記レーザ発生手段からレーザビームが投 射経路7を経て上記透過孔102を通して該セル 2内の検体試料に照射される。

そして検体試料に照射されたレーザビームが該 検体試料で散乱された後、この散乱光が受光経路 203を経て受光素子201で受光検出され、こ こで光電変換された後増幅されて上述の如く測定 処理部で演算処理され、その測定結果が上記記録 部から測定データとして取出される。

かくして、1つの試料セル2内の検体試料の測定操作が完了すると、上記モータ301が逆転駆動され支持アーム301が上記矢印316と反対に上動される。これにより遮光部材40が当該試料セル2を被蓋した位置から上動復帰し遮光動作



を解除すると同時に、ノズル50が遮光部材40 と共に元の位置に上動復帰し、次の試料分注動作 に備える。次いで、上記モータ908が駆動され、 個心カム912が第5図の位置から第4図で示す 位置にも回転されその長径部による軸筒901の 付勢を解除する。その結果、バネ903の付勢に より軸筒901が支持孔602内を元の位置にス ライド復帰すると共に、押え軸905がホルダー 1 の挿入孔100から支持孔602内に没入復帰 し試料セル2の上記係止構101との間の俠持固 定を解除する。その後、試料ホルダー1が所定ビ ツチで移送され次試料が分注される試料セル2が 測定位置のレーザビーム投射経路7と正対するよ うに位置決め停止され、次いで上記同様の手順操 作によりこの試料セル2に分注された次試料の測 定操作が行われる。以後、同様の操作手順で1つ の試料ホルダー1 について全試料セル2 …… に分 住された検体試料の測定操作が順次実行された後、 との試料ホルダー1が移送経路Aの終端位置の一 側に設けられた取出し機構10によつて測定位置

から取出されると共に、図外の排出位置に自動的に排出される。

よつてこの考案によれば、該種レーザネフェロメータに適用して優めて好適であり、特にその完全自動化に果す役割は大きい。

4. 図面の簡単な説明

第1 図は本案レーザネフエロメータで用いられる試料ホルターの外観斜視図、第2 図は第1 図で

公開実用 140459

おける □ - □線に沿う断面図、第3図は本案レー ザネフェロメータの要部平面図、第4図は同レー ザネフェロメータの要部断面図、第5図は本案レ ーザネフェロメータにおける試料セルの位置決め 手段の要部斜視図、第6図は同レーザネフェロメ ータにおける遮光手段の要部側面図、第7図は同 遊光手段の遮光部材の一例を示す拡大断面図であ る。

1……試料ホルダー、 2……試料セル、

100… 挿入孔、

101…保止帶、

103… 開孔、

905…押 え 軸、

901…軸筒、

903…パネ、

908…モータ、

910…軸、

909.911… ギヤ、

912… 偏 心 カ ム 、

30……遮光手段、

301…モータ、

302,304…ギヤ、 306,306…プーリ、

308,308… ガイドボスト、

309…ガイドプロック、

310…支持アーム、 311…支持部材、

40 …… 遮光 部 材 、 401 … 中 軸 、

402…ガイドリング、

403…外簡、 404…パネ、

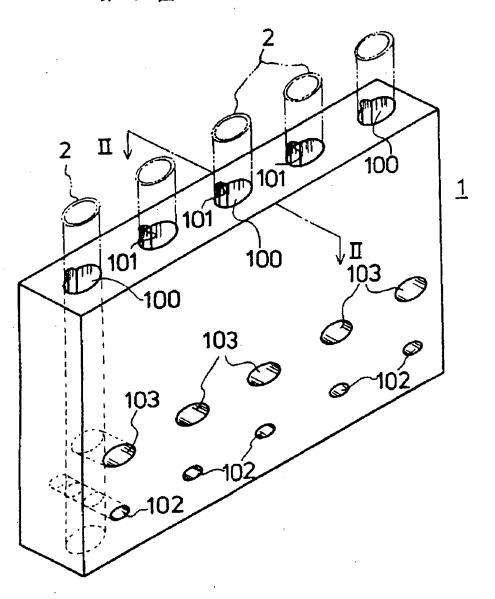
50……ノズル。

実用新案登録出領人 株式会社 常光

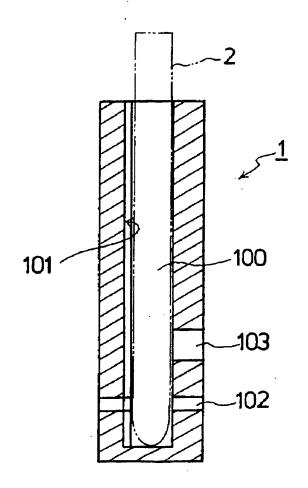
代 弁 理 士 佐



第 1 図



627 実開58-140459



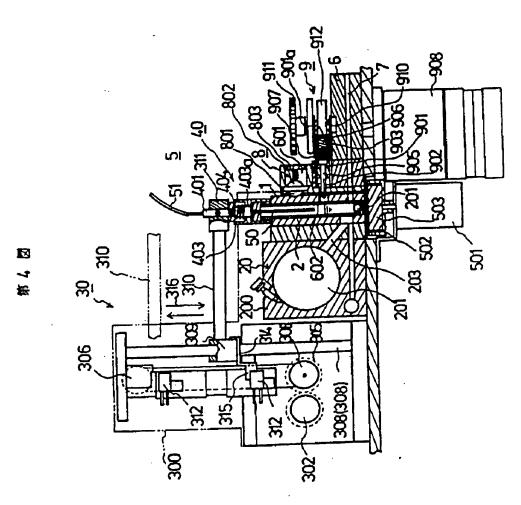
628. #58 1494.59

9

を 3

公開実用 昭和58—

30,



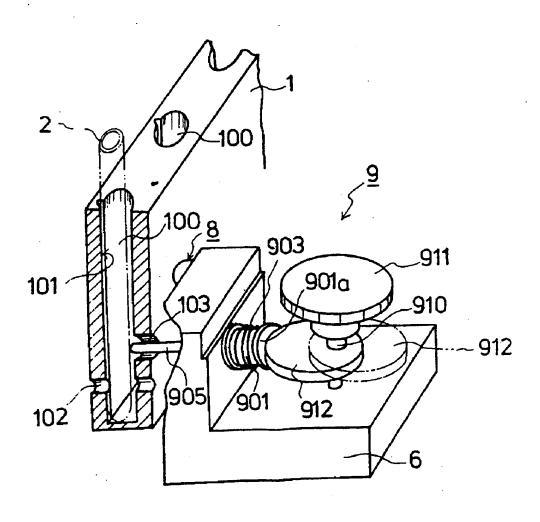
630

. . : }•

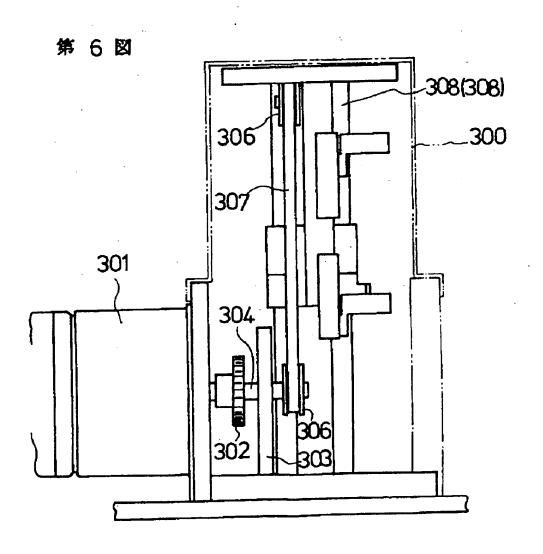
;-:

...

第 5 図

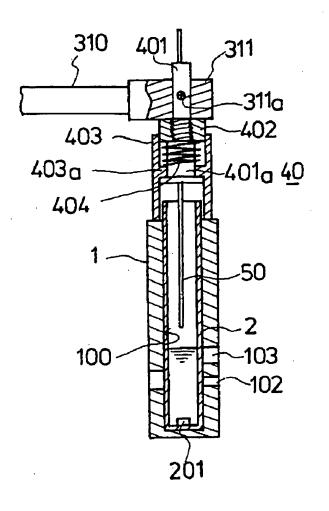


631 実開58 /1101 a **



632 FRS 1174

第7図



实用新宝登録出願人

株式会社 常光

代 理 人

介理士 佐 伯 忠



633 実開58 - 1404 5 9